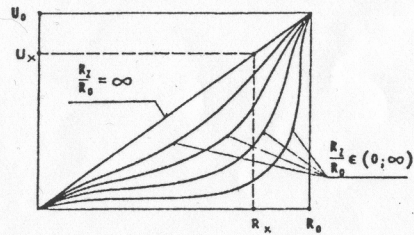
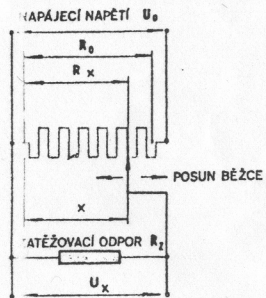


I. PRINCIPY SNÍMAČŮ GEOMETRICKÝCH VELICIN

3

ODPOROVÉ SNÍMAČE VÝCHYLKY

POTENCIOMETR

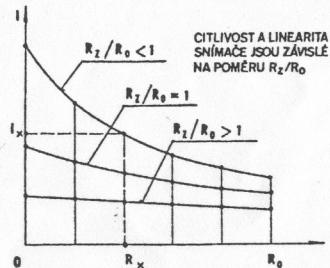
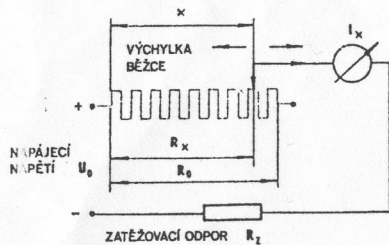


$$R_x = f(x)$$

$$U_x = U_0 \frac{R_x}{R_0 + \frac{R_x(R_0 - R_x)}{R_Z}}$$

ODPOR POTENCIOMETRU R_x
NAPĚTÍ NA NĚM U_x
JSOU FUNKCÍ VÝCHYLKY
BĚŽCE x

REOSTAT



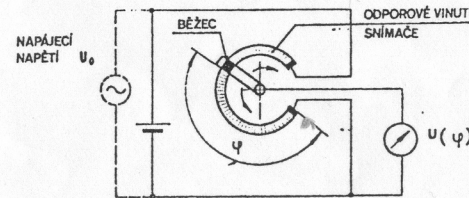
$$R_x = f(x)$$

$$I_x = \frac{U_0}{R_0 + \frac{R_x(R_0 - R_x)}{R_Z}}$$

ODPOR REOSTATU R_x
PROUD JÍM PROTÉKAJÍCÍ I_x

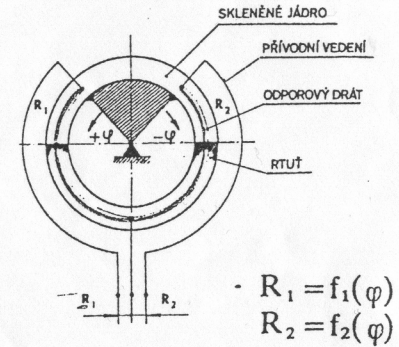
SNÍMAČE ÚHLOVÉHO OTOČENÍ

ODPOROVÝ SNÍMAČ - POTENCIOMETR



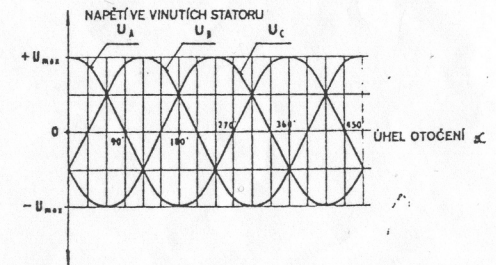
NAPĚTÍ NA SNÍMAČI $U(\varphi)$
JE FUNKCÍ ÚHLU
OTOČENÍ BĚŽCE φ

ODPOROVÝ SNÍMAČ - RTUŤOVÝ



ODPORY VE VĚTVÍCH
SNÍMAČE R_1, R_2
JSOU FUNKCEMI ÚHLU
NATOČENÍ SNÍMAČE φ

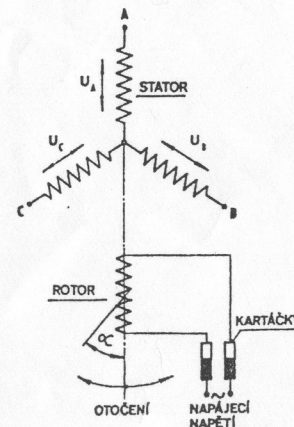
SELSYN



$$U_A = U_{\max} \cos \alpha$$

$$U_B = U_{\max} \cos (\alpha - 120^\circ)$$

$$U_C = U_{\max} \cos (\alpha + 120^\circ)$$



EFEKTIVNÍ HODNOTY STŘÍDAVÝCH NAPĚTÍ U_A, U_B, U_C
INDUKOVANÝCH VE VINUTÍCH STATORU ZÁVISÍ
NA ÚHLU NATOČENÍ ROTORU VŮČI STATORU α
A USPOŘÁDÁNÍ MAGNETICKÝCH VÁZEB MEZI ROTOREM
A STATOREM